

IPEA/RU

ГЛАВА II

РСТ

ТРЕБОВАНИЕ

согласно статье 31 Договора о Патентной Кооперации:

Нижеподписавшийся просит, чтобы международная заявка, указанная ниже, стала предметом международной предварительной экспертизы согласно Договору о Патентной Кооперации.

заполняется Органом международной предварительной экспертизы

Идентификация IPEA	IPEA/RU	01 НОЯ 2004
Дата получения требования		

Графа I. ИДЕНТИФИКАЦИЯ МЕЖДУНАРОДНОЙ ЗАЯВКИ		№ дела заявителя (агента)
No. международной заявки	Дата международной подачи (день/мес./год)	(Самая ранняя) дата приоритета (д/м/г)
РСТ / KG 03 / 00001	24 марта 2003 г. (24.03.03.)	24 марта 2003 (24.03.03.)

Название изобретения:

УРАВНОВЕШЕННЫЙ СИЛОВОЙ АКСОИДНЫЙ МЕХАНИЗМ И АКСОИДНЫЙ ПРЕСС

Графа II. ЗАЯВИТЕЛЬ (ЗАЯВИТЕЛИ)

Имя и адрес: (фамилия указывается перед именем; для юридического лица полное уставное наименование. Адрес должен включать название страны и почтовый индекс) ДОН Евгений Алексеевич Кыргызская Республика, 720023, г. Бишкек, 10 мкр., 33-77 DON, Evgeny (Заявитель для всех стран) 10-th Microdistrict House 33, app. 77, 720023 Bishkek, Kyrgyzstan KG	Телефон No. +996-312 55-10-46
	Телсфакс No. +996-312 55-10-47
	E-mail: Donsprin@elcat.kg
	Зарегистрированный в патентном ведомстве номер заявителя

Государство (т. е. страна) гражданства: KG	Государство (т. е. страна) местожительства: KG
---	---

Имя и адрес: (фамилия указывается перед именем; для юридического лица полное уставное наименование. Адрес должен включать название страны и почтовый индекс) КИМ Флорид Борисович Кыргызская Республика, 720025, г. Бишкек 4-й микрорайон, дом 20, кв. 41. (Заявитель только для США)	4-th Microdistrict House 20, app. 41, 720025, Bishkek, Kyrgyzstan KG
---	---

Государство (т. е. страна) гражданства: KG	Государство (т. е. страна) местожительства: KG
---	---

Имя и адрес: (фамилия указывается перед именем; для юридического лица полное уставное наименование. Адрес должен включать название страны и почтовый индекс) СМАРЫГИН Игорь Владимирович Кыргызская Республика 720035, г. Бишкек ул. Ашхабадская 53/6 (Заявитель только для США)	ul. Ashabadskaya, 53-2, 720035, Bishkek, Kyrgyzstan KG
---	---

Государство (т. е. страна) гражданства: KG	Государство (т. е. страна) местожительства: KG
---	---

☐ Другие заявители указаны на листе для продолжения

Форма РСТ / IPEA / 401 (первый лист) (январь 2004)

См. Пояснения к бланку требования

ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ

1. Уравновешенный силовой аксоидный механизм, содержащий силовые аксоидные механизмы, содержащие концевые и промежуточные элементы, оснащенные опорными поверхностями, выполненными и расположенными так, что при перемещении одного из концевых элементов обеспечивается их взаимное качение без проскальзывания с передачей движения и усилия другому концевому элементу, отличающийся тем, что является системой силовых звеньев, каждое из которых содержит хотя бы один силовой аксоидный механизм, при этом все концевые элементы объединены в ведущие, ведомые поликонцевые элементы, объединяющие силовые звенья, по меньшей мере в один силовой контур, уравновешивающий их усилия.
2. Уравновешенный силовой аксоидный механизм по п. 1, отличающийся тем, что содержит, по меньшей мере, один опорный поликонцевой элемент, внутри которого размещены ведущие, ведомые и, и при необходимости промежуточные и опорные поликонцевые элементы, замыкающие силовые звенья в один и более силовых контуров, уравновешивающих их усилия.
3. Уравновешенный силовой аксоидный механизм по п.п. 1 и 2, отличающийся тем, что он выполнен симметричным относительно, по меньшей мере, одной плоскости с возможностью соответствующих симметричных относительно ее перемещений каких-либо поликонцевых элементов.
4. Уравновешенный силовой аксоидный механизм по любому из п.п. 1-3, отличающийся тем, что область перемещения геометрических осей опорных поверхностей ведущих поликонцевых элементов, по меньшей мере, одного его силового контура располагается вне зоны, ограниченной параллельными плоскостями, проходящими через геометрические оси опорных поверхностей его ведомых поликонцевых элементов.
5. Уравновешенный силовой аксоидный механизм по любому из п.п. 1-3, отличающийся тем, что область перемещения геометрических осей